

**REALISASI MULTIROBOT SIMULTANEOUS LOCALIZATION AND
MAPPING BERBASIS SENSOR LIDAR**
***REALIZATION MULTIROBOT SIMULTANEOUS LOCALIZATION AND
MAPPING BASE ON LIDAR SENSOR***

TUGAS AKHIR

Disusun sebagai syarat untuk memperoleh gelar Sarjana Teknik
Pada Program Studi S1 Teknik Komputer
Universitas Telkom
Disusun Oleh:

VIEKRIE MAIFA CHAINAGO
1103150028



**Universitas
Telkom**

**FAKULTAS TEKNIK ELEKTRO
UNIVERSITAS TELKOM
BANDUNG
2019**

